



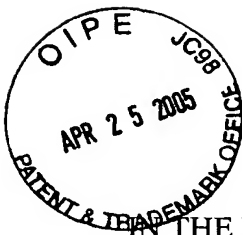
IFW

<b>TRANSMITTAL FORM</b> (to be used for all correspondence after initial filing)		Application Number	10/755,479
		Filing Date	01/13/2004
		First Named Inventor	Heinrich LYSEN
		Group Art Unit	2859
		Examiner Name	Tania C. Courson
Total Number of Pages in This Submission	23	Attorney Docket Number	741124-110

ENCLOSURES (check all that apply)		
<input type="checkbox"/> Fee Transmittal Form <input type="checkbox"/> Fee Attached <input type="checkbox"/> Amendment / Reply <input type="checkbox"/> After Final <input type="checkbox"/> Affidavits/declaration(s) <input type="checkbox"/> Extension of Time Request <input type="checkbox"/> Express Abandonment Request <input type="checkbox"/> Information Disclosure Statement <input checked="" type="checkbox"/> Certified Copy of Priority Document(s) – German Application No. 103 01 304.0 <input type="checkbox"/> Response to Missing Parts/Incomplete Application <input type="checkbox"/> Response to Missing Parts under 37 CFR 1.52 or 1.53	<input type="checkbox"/> Assignment Papers (for an Application) <input type="checkbox"/> Drawing(s) <input type="checkbox"/> Declaration and Power of Attorney <input type="checkbox"/> Licensing-related Papers <input type="checkbox"/> Petition <input type="checkbox"/> Petition to Convert to a Provisional Application <input type="checkbox"/> Power of Attorney, Revocation Change of Correspondence Address <input type="checkbox"/> Terminal Disclaimer <input type="checkbox"/> Request for Refund <input type="checkbox"/> CD, Number of CD(s) _____	<input type="checkbox"/> After Allowance Communication to Group <input type="checkbox"/> Appeal Communication to Board of Appeals and Interferences <input type="checkbox"/> Appeal Communication to Group (Appeal Notice, Brief, Reply Brief) <input type="checkbox"/> Proprietary Information <input type="checkbox"/> Status Letter <input type="checkbox"/> Application Data Sheet <input type="checkbox"/> Request for Corrected Filing Receipt with Enclosures <input type="checkbox"/> A self-addressed prepaid postcard for acknowledging receipt <input type="checkbox"/> Other Enclosure(s) (please identify below):
Remarks		<input checked="" type="checkbox"/> The Commissioner is hereby authorized to charge any additional fees required or credit any overpayments to Deposit Account No. 19-2380 for the above identified docket number.

SIGNATURE OF APPLICANT, ATTORNEY, OR AGENT	
Firm or Individual name	David S. Safran, Reg. No. 27,997 Nixon Peabody LLP 401 9 <sup>th</sup> Street, N.W. Suite 900 Washington, D.C. 20004-2128
Signature	
Date	April 25, 2005

CERTIFICATE OF MAILING OR TRANSMISSION [37 CFR 1.8(a)]	
I hereby certify that this correspondence is being:	
<input type="checkbox"/> deposited with the United States Postal Service on the date shown below with sufficient postage as first class mail in an envelope addressed to: Mail Stop _____, Commissioner for Patents, P. O. Box 1450, Alexandria, VA 22313-1450	
<input type="checkbox"/> transmitted by facsimile on the date shown below to the United States Patent and Trademark Office at (703) _____	
_____ Date	_____ Signature
	_____ Typed or printed name



Docket No. 741124-110

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

IN RE PATENT APPLICATION OF	:	Date of NOA: 03/25/2005
Heinrich LYSEN	:	Examiner: Tania C. Courson
Application No. 10/755,479	:	Group Art Unit: 2859
Filed: 01/13/2004	:	Confirmation No. 9933
For: PROCESS AND MEASUREMENT	:	
DEVICE FOR DETERMINING THE	:	
ALIGNMENT OF A CYLINDRICAL	:	
BODY	:	

**CLAIM FOR PRIORITY UNDER 35 U.S.C. § 119**  
**SUBMISSION OF CERTIFIED PRIORITY DOCUMENT**

U.S. Patent and Trademark Office  
Customer Service Window, Mail Stop Issue Fee  
Randolph Building  
401 Dulany Street  
Alexandria, VA 22314

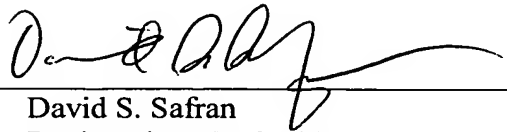
Sir:

The benefit of the filing date of the following prior foreign application in the following foreign country is hereby requested, and the right of priority provided in 35 U.S.C. § 119 is hereby claimed:

<u>COUNTRY</u>	<u>APPLICATION NO.</u>	<u>MONTH/DAY/YEAR</u>
GERMANY	103 01 304.0	JANUARY 15, 2003

In support of this claim, enclosed is a certified copy of said prior foreign application. Acknowledgment of receipt of this certified copy is requested.

Respectfully submitted,

By:   
David S. Safran  
Registration No. 27,997

Customer No. 22204  
NIXON PEABODY LLP  
401 9<sup>th</sup> Street, N.W., Suite 900  
Washington D.C. 20004-2128  
Telephone: (703) 827-8094

# BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND



## Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

**Aktenzeichen:** 103 01 304.0  
**Anmeldetag:** 15. Januar 2003  
**Anmelder/Inhaber:** Prüftechnik Dieter Busch AG,  
85737 Ismaning/DE  
**Bezeichnung:** Verfahren und Messvorrichtung zum Ermitteln der  
Ausrichtung eines zylindrischen Körpers  
**IPC:** G 01 B 21/24

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 11. März 2005  
Deutsches Patent- und Markenamt  
Der Präsident  
Im Auftrag

Verzuehler

CERTIFIED COPY OF  
PRIORITY DOCUMENT

**Prüftechnik Dieter Busch AG**  
**Oskar-Messter-Straße 19-21**  
**85737 Ismaning**

5

**Verfahren und Messvorrichtung zum Ermitteln der Ausrichtung eines zylindrischen Körpers**

Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung zum Ermitteln der Ausrichtung eines zylindrischen Körpers bezüglich einer Referenzrichtung mittels einer Lagemesssonde, die auf die Referenzrichtung geeicht ist und zur Erfassung eines ersten Drehwinkels um eine erste definierte raumfeste Achse und eines zweiten Drehwinkels um eine zweite definierte raumfeste Achse ausgebildet ist.

Eine solche Messvorrichtung bzw. ein solches Messverfahren sind beispielsweise aus der DE 199 49 834 A1 bekannt, wobei mittels der Lagemesssonde in einer ersten Messposition auf der Umfangsfläche des zylindrischen Körpers eine erste Lagemessung durchgeführt wird und in mindestens einer zweiten Messposition auf der Umfangsfläche des Körpers, die sich durch ihren Rotationswinkel in Umfangsrichtung bezüglich der Körperachse von der ersten Messposition unterscheidet, eine zweite Lagemessung durchgeführt wird, und aus den ermittelten Messdaten die Ausrichtung des Körpers bezüglich der Referenzrichtung errechnet wird.

Nachteilig dabei ist, dass dabei zur Ermittlung der Ausrichtung des Körpers zwingend die Messung des Rotationswinkels mit entsprechender Genauigkeit erforderlich ist.

Es ist Aufgabe der vorliegenden Erfindung, ein Verfahren und eine Vorrichtung zum Ermitteln der Ausrichtung eines zylindrischen Körpers zu schaffen, wobei der messtechnische Aufwand geringer gehalten werden soll.

Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß gelöst durch ein Verfahren gemäß Anspruch 1 sowie eine Messvorrichtung gemäß Anspruch 18. Dabei ist vorteilhaft, dass dadurch, dass die

Lagemesssonde bei der ersten und bei der zweiten Messung jeweils um einen festen Ansetzpunkt verschwenkt wird und die Ausrichtung des Körpers aus dem bei der ersten bzw. der zweiten Messung gewonnenen Verlaufs des ersten und des zweiten Drehwinkels ermittelt wird, keine direkte Darstellung eines dritten Drehwinkels der Sonde erforderlich ist, wodurch  
5 der apparative Aufwand verringert werden kann.

Bevorzugte Ausgestaltungen der Erfindung ergeben sich aus den Unteransprüchen.

Im folgenden wird die Erfindung anhand der beigefügten Zeichnungen beispielhaft näher erläutert. Dabei zeigen:



10

Fig. 1 eine schematische Darstellung der Bestimmung der Ausrichtung zweier Walzen mittels einer Messvorrichtung gemäß einer ersten Ausführungsform der Erfindung;

Fig. 2 eine schematische Darstellung der Ermittlung der Ausrichtung einer Walze mittels einer Messvorrichtung gemäß einer zweiten Ausführungsform der Erfindung;

Fig. 3 eine Ansicht wie Fig. 2, wobei eine dritte Ausführungsform einer erfindungsgemäßen Messvorrichtung gezeigt wird;

15 Fig. 4 eine Ansicht wie Fig. 3, wobei eine vierte Ausführungsform einer erfindungsgemäßen Messvorrichtung gezeigt ist; und



Fig. 5 eine beispielhafte Auftragung von Messergebnissen des erfindungsgemäßen Verfahrens.

20

In Fig. 1 ist eine Messvorrichtung 100 gezeigt, die an die Umfangsfläche einer ersten Walze 110, bei welcher es sich beispielsweise um eine Druckwalze handeln kann, angelegt bzw. angesetzt ist.

Die Messvorrichtung 100 umfasst eine Lagemesssonde 130, die an ihrem vorderen Ende einen ersten Ansetzbereich, der von einem Magnetfuß 120 gebildet wird, und an ihrem hinteren Ende einen zweiten Ansetzbereich, der von einer Tastspitze 140 gebildet wird, aufweist. Die Lagemesssonde 130 ist so ausgebildet, dass sie jeweils mittels eines mechanischen oder  
25 optischen Kreisels den Drehwinkel der Sonde 130 um eine raumfeste Elevationsachse 12, die also etwa in Querrichtung der Sonde 130 verläuft und im gezeigten Beispiel im wesentlichen

senkrecht zu der Walzenlängsachse 10 und tangential zu der Walzenumfangsfläche steht, und um eine dazu senkrecht stehende azimutale Achse 14, die im gezeigten Beispiel im wesentlichen senkrecht zu der Walzenlängsachse 10 und zu der Walzenumfangsfläche steht, erfassen kann. Eine Drehung um die Achse 14 verändert dann den Azimut-Winkel ("Yaw") und eine Drehung um die Achse 12 den Elevations-Winkel ("Pitch").

Die Erfassung des Drehwinkels um eine Achse 16, die in etwa in Längsrichtung der Sonde 130 verläuft und senkrecht zu den Achsen 12 und 14 steht, kann optional erfolgen, falls erforderlich (die Drehung um die Achse 16 gibt den sogenannten "Roll-Winkel an).

In Fig.1 ist die Messvorrichtung 100 in der Position zu Beginn einer ersten Messung gezeigt.

Dabei ist der Magnetfuß 120 in der ersten Messposition E bezüglich der Walzenumfangsfläche festgelegt, während die Tastspitze 140 an einem Punkt A2 auf der Walzenumfangsfläche angesetzt ist. Die Sonde 130 ist bezüglich des Magnetfußes 120 so gelagert, dass sie um eine Achse 30, die in der gezeigten Messposition im wesentlichen parallel zu der Achse 14 ist, sowie wie um eine dazu senkrechte Achse 32, die in der gezeigten Messposition im wesentlichen parallel zu der Achse 12 ist, bezüglich des Magnetfußes drehbar ist.

Der Magnetfuß 120 und die Tastspitze 140 sind so dimensioniert, dass die Sonde 130 nicht um die Achse 12 bezüglich der Walze 110 bzw. der Walzenlängsachse 10 verkippt ist, d.h. die Sonde 130 soll möglichst exakt parallel zu der Walzenoberfläche liegen. Ferner liegt die Längsachse 16 der Sonde 130 vorzugsweise annähernd parallel zu der Walzenachse 10, d.h. die Verbindungslinie zwischen dem Magnetfuß 120 und der Tastspitze 140 liegt annähernd parallel zu der Walzenachse 10.

Die erste Messung wird ausgeführt, indem die Tastspitze 140 ausgehend von dem Auflagepunkt A2 in Kontakt mit der Walzenumfangsfläche manuell zu dem Auflagepunkt A2' verschoben wird, wobei die Sonde 130 um die Achse 30 bezüglich des Magnetfußes 120 verschwenkt wird. In Fig.1 ist die Bewegungslinie der Tastspitze 140 auf der Walzenumfangsfläche bei der ersten Messung mit dem Bezugszeichen 34 bezeichnet. Vorzugsweise sind die Punkte A2 und A2' so gewählt, dass dann, wenn sich die Tastspitze 140 in der Mitte zwischen den beiden Punkten befindet, die Sonde 130 exakt parallel zu der Walzenachse 10 ist.

Während der gesamten Schwenkbewegung von A2 nach A2' wird der Verlauf der Drehwinkel um die Achsen 12 und 14 (Pitch- bzw. Yaw-Winkel) aufgezeichnet. Der Aufzeichnungsvorgang kann dabei mittels einer Detektoreinrichtung gestartet bzw. gestoppt werden, die beispielsweise die Andrückkraft der Tastspitze 140 auf die Walzenumfangsfläche  
5 oder das Bestehen eines von der Walzenumfangsfläche vermittelten elektrischen Kontakts zwischen dem Magnetfuß 120 und der Tastspitze 140 erfasst.

Anschließend wird der Magnetfuß 120 gelöst und die Messvorrichtung 100 wird in eine Position gebracht, in welcher der Magnetfuß 120 in der Position Z an der Walzenumfangsfläche festgelegt wird, während die Tastspitze 140 in die Startposition B2 gebracht wird. Nun kann mit der zweiten Messung begonnen werden, bei welcher die Tastspitze 140 analog zur ersten Messung aus der Position B2 in Kontakt mit der Walzenumfangsfläche manuell in die Position B2' gebracht wird, in welcher die zweite Messung beendet wird. Dabei wird analog zur ersten Messung der Verlauf des Pitch- und des Yaw-Winkels während der Bewegung der Tastspitze 140 zwischen den Punkten B2 und B2'  
15 durchgehend erfasst. Analog zur ersten Messung erfolgt dabei eine Verschwenkung der Sonde 130 um die Lagerachse 30. Der Magnetfuß 120 ist dabei vorzugsweise so ausgebildet, dass die Achse 30 um die Achse 16 so verschwenkt werden kann, dass die Achse 30 bei der zweiten Messung zumindest annähernd parallel zu der Orientierung der Achse 30 bei der ersten Messung steht, z.B. indem das Lager als Kugellager ausgebildet ist. Eine Kontrolle der  
20 Orientierung der Schwenkachse 30 könnte beispielsweise mittels eines Pendelgewichts oder einer Wasserwaage, das bzw. die an der Sonde 130 vorgesehen ist (nicht gezeigt), erfolgen.

Ziel der Messungen ist es, die Ausrichtung der Walzenachse 10 bezüglich einer Referenzrichtung 10', d.h. die horizontale Abweichung  $\Delta h$  und die vertikale Abweichung  $\Delta v$  der Walzenachse 10 bezüglich der Referenzrichtung 10', zu ermitteln. Zu diesem Zweck ist die  
25 Sonde 130 auf die Referenzrichtung 10' geeicht, d.h. sie misst den Pitch- und den Yaw-Winkel als Abweichung von der Referenzrichtung.

In Fig. 5 ist beispielhaft das Ergebnis des oben geschilderten Messvorgangs gezeigt, wobei sowohl für die erste Messung als auch für die zweite Messung der gemessene Pitch-Winkel als Funktion des gemessenen Yaw-Winkels aufgetragen ist. Die Kurven der ersten und der

zweiten Messung sind dabei mit MA bzw. MB bezeichnet. Für beide Messungen ergibt sich jeweils ein Kreisbogen, dessen Radius identisch ist und dessen Mittelpunkt jedoch entsprechend dem unterschiedlichen Roll-Winkel der Positionen E und Z unterschiedlich liegt. Auf diese Weise ergibt sich ein Schnittpunkt X der beiden Kurven, aus dessen Koordinaten  $\Delta h$  und  $\Delta v$  direkt der entsprechende Horizontal- bzw. Vertikalversatz der Walzenachse 10 bezüglich der Referenzrichtung 10' abgelesen werden kann. Eine Messung des Rollwinkels (Drehung der Sonde um die Achse 16) ist dabei nicht erforderlich. Dies gilt insbesondere dann, wenn der Rollwinkel während der ersten und der zweiten Messung konstant gehalten wird.

Bei der Auswertung der Messkurven gemäß Fig. 5 ist es zweckmäßig, aus den Messwerten der ersten bzw. der zweiten Messung durch Kurvenanpassung jeweils eine Ausgleichsfunktion zu ermitteln, wobei die Ermittlung von  $\Delta h$  und  $\Delta v$  aus dem Schnittpunkt dieser Ausgleichsfunktionen ermittelt wird.

In Fig. 1 ist ferner angedeutet, dass die Sonde 130 nach der Bestimmung der Ausrichtung der ersten Walze 110 in analoger Weise an eine zweite Walze 210 angelegt werden kann, um deren Ausrichtung bezüglich der Referenzrichtung 10' oder einer anderen Referenzrichtung zu bestimmen (im letzteren Fall muss die Eichung der Sonde 130 vor der Messung entsprechend geändert werden). Für den Fall, dass die zweite Walze 210 parallel zu der ersten Walze 110 ausgerichtet werden soll, ist es zweckmäßig, dass die ermittelte Ausrichtung der ersten Walze 110 als Referenzrichtung für die Ausrichtungsmessung der zweiten Walze 210 verwendet wird.

In der Darstellung von Fig. 1 sind die entsprechenden Messpositionen an der zweiten Walze 210 mit dem gleichen Buchstaben wie bei der ersten Walze 110 bezeichnet, wobei der Buchstabe jedoch mit einem Strich versehen ist.

Zusätzlich zu der Ermittlung der Fehlausrichtung bezüglich einer Referenzrichtung kann das beschriebene Messverfahren beispielsweise auch verwendet werden, um aus den Radien der Kreisbögen MA und MB den Walzenradius zu bestimmen. Wenn ferner statt den bisher beschriebenen zwei Messungen an einer Walze eine dritte analoge Messung bei einem dritten Rollwinkel durchgeführt wird, womit gegebenenfalls eine Konizität bzw. Bombierung der Walze bestimmt werden kann.



Wenn sich der Rollwinkel bei den Messungen nur geringfügig ändert, kann der entsprechende Skalenfaktorfehler der Sonde 130 für diesen Winkel relativ groß sein.

Ferner kann bei dem erfindungsgemäßen Verfahren sehr schnell von einer Walze auf die andere gewechselt werden, was die Anforderungen an die Stabilität der Kreisel verringert.

- 5 Eine Vermessung mehrerer Walzen kann im Pilgerschrittverfahren erfolgen.

Die Eichung der Sonde 130 auf die Referenzrichtung 10' kann beispielsweise dadurch erfolgen, dass die Sonde 130 vor der ersten Messung an eine entsprechende feststehende Referenzflächenkombination 410, 430, wie sie in Fig. 2 schematisch angedeutet ist, angelegt wird.

- 10 In Fig. 2 ist eine zweite Ausführungsform einer Messvorrichtung 300 gezeigt, bei welcher die Sonde 330 statt mit einer Tastspitze mit einer Kreisscheibe 322 als Ansetzbereich versehen ist. Mit 324 ist ein Handgriff für die manuelle Verschwenkung der Sonde 330 während der ersten und der zweiten Messung bezeichnet. Die Kreisscheibe 322 kann dabei bezüglich der Sonde 330 feststehend ausgebildet sein und wirkt in diesem Fall als kreisförmig gekrümmte Schneide, 15 die bei der Messung einen Punktkontakt mit der Walzenumfangsfläche bildet. Beim manuellen Verschwenken der Sonde 330 während der Messung gleitet die Scheibe 322 dabei auf der Walzenumfangsfläche. Der vordere Auflagepunkt 318 der Sonde 330 ist dabei wie bei der vorhergehenden Ausführungsform während jeder einzelnen Messung feststehend und dient als Schwenkpunkt.

- 20 Statt feststehend bezüglich der Sonde 330 zu sein, kann die Kreisscheibe 322 auch drehbar bezüglich der Sonde 330 gelagert sein und in diesem Fall als Rad wirken, welches beim Verschwenken der Sonde 330 um den vorderen Auflagepunkt 318 während jeder Messung auf der Walzenumfangsfläche abrollt.

- Falls dies gewünscht ist, kann auch das vordere Ende der Sonde 330 mit einer Kreisscheibe 25 320 versehen sein, die auf ihrem Umfang den während der jeweiligen Messung stationären Ansetzpunkt 318 bildet. Bei einer solchen Ausgestaltung der Messvorrichtung 300 ist es möglich, die Sonde 330 auf der Walzenumfangsfläche um die Walzenachse 10 abzurollen, um die Sonde 330 von der ersten Messposition in die zweite Messposition zu bringen. In diesem

Fall muss jedoch eine Erfassung des Roll-Winkels erfolgen, um die Messergebnisse auszuwerten. Falls eine Erfassung des Rollwinkels vermieden werden soll, dürfte die Sonde 330 nicht auf der Walzenumfangsfläche abrollen, sondern müsste mittels Abrutschen der Kreisscheiben 320, 322 auf der Walzenumfangsfläche so aus der ersten in die zweite  
5 Messposition gebracht werden, dass dabei keine Rollbewegung der Sonde 330, d.h. keine Drehung um die Längsachse der Sonde 330, stattfindet.

In Fig. 4 ist schließlich eine Abwandlung der Ausführungsform von Fig. 1 gezeigt, wobei die Tastspitze 140 durch eine gerade Schneide 540 ersetzt ist, die an einem Punkt auf der Walzenumfangsfläche aufliegt. Bei jeder Messung wird die Schneide 540 manuell in Kontakt mit der Walzenumfangsfläche über die Walzenumfangsfläche geschoben, wodurch die Sonde 130 um den Magnetschuh 120 bzw. die Achse 30 verschwenkt wird. Wenn die Achse 30 nicht seitlich kippbar ist, ändert sich bei jeder Messung nur der Yaw-Winkel, nicht jedoch der Pitch-Winkel. Somit ergibt bei jeder Messung in der Darstellung von Fig. 5 eine Gerade, wobei diese zu der bei einem anderen Roll-Winkel gemessenen Geraden versetzt ist, da der Pitch-Winkel bei  
15 jeder Messung vom Roll-Winkel abhängt. Damit sich die Geraden schneiden, ist zur Ermittlung der Fehlausrichtung die Auswertung des Roll-Winkels in diesem Falle zwingend erforderlich.

Statt wie in Fig. 4 gerade ausgebildet zu sein, kann die Schneide 540 auch gekrümmt, beispielsweise kreisbogenförmig gekrümmt, ausgebildet sein.

Eine abgewandelte Ausführungsform des Prinzips von Fig. 2 ist in Fig. 3 dargestellt, wo die  
20 beiden Kreisscheiben 320, 322 durch eine entsprechende Scheibe 420, 422 mit polygonalem Außenumfang ersetzt sind. Der jeweilige gerade Abschnitt des Polygons, mit welchem die hintere Scheibe 422 auf der Walzenumfangsfläche aufgesetzt ist, wird dabei manuell bei der jeweiligen Messung in Kontakt mit der Walzenumfangsfläche über die Walzenumfangsfläche geschoben, wobei die Sonde 330 um den vorderen Auflagepunkt 418 verschwenkt wird.  
25 Sofern bei jeder Messung der gleiche Abschnitt des Polygons verwendet wird, entspricht dies funktional der Ausführungsform von Fig. 4. Insbesondere können aber für unterschiedliche Messungen auch die unterschiedlichen Abschnitte des Polygons verwendet werden, um einen Rollwinkleinfluss gering zu halten.

Grundsätzlich kann bei allen Ausführungsformen der vordere Ansetz- bzw. Anlagepunkt der Sonde an der Walzenumfangsfläche auch so ausgebildet sein, dass während des Verschwenkens des hinteren Ansetz- bzw. Anlagepunkts eine gewisse Verkipfung der Sonde, d.h. eine Änderung des Rollwinkels der Sonde, erlaubt ist. In diesem Fall muss jedoch der Rollwinkel bzw. dessen Änderung mit erfasst werden, um eine zuverlässige Auswertung der Messergebnisse des Pitch- und Yaw-Winkels zu ermöglichen.

Bei der ersten und der zweiten Messung wird der Schwenkwinkelbereich des hinteren Ansetzpunkts um den vorderen Ansetzpunkt so gewählt, dass eine hinreichend große Zahl von Messwertepaaren (Pitch-Winkel, Yaw-Winkel) gewonnen wird, um eine zuverlässige Kurvenanpassung und damit eine zuverlässige Ermittlung des Schnittpunkts der Kurven zu ermöglichen. Zweckmäßigerweise beträgt der Schwenkwinkel mindestens  $10^\circ$ .

Zur Auswertung der Messwerte bzw. zur Ermittlung der Ausrichtung der zu vermessenden Walze ist die Messvorrichtung mit einer entsprechenden Auswerteeinheit versehen, die in den Figuren jedoch nicht separat dargestellt ist.

Falls die Achsen 12, 14, 16 nicht zumindest annähernd mit den entsprechenden Symmetrieachsen der Sonde zusammenfallen, ist die Messung des Rollwinkels der Sonde erforderlich, um mittels einer geeigneten Koordinatentransformation aus den direkt von der Sonde gemessenen Werten der Drehwinkel um die sondenfesten Achsen die Drehwinkel um die raumfesten Achsen 12, 14, 16 zu bestimmen.

### Ansprüche

1. Verfahren zum Ermitteln der Ausrichtung eines zylindrischen Körpers (110, 210) bezüglich einer Referenzrichtung (10') mittels einer Messvorrichtung (100, 300, 400, 500), die einen ersten (120, 320, 420) und einen zweiten Ansetzbereich (140, 322, 422, 540) und eine Lagemesssonde (130, 330) aufweist, die auf die Referenzrichtung geeicht ist und zur Erfassung eines ersten Drehwinkels der Sonde um eine erste raumfeste Achse (12) und eines zweiten Drehwinkels der Sonde um eine zweite raumfeste Achse (14) ausgebildet ist,

wobei eine erste Messung durchgeführt wird, bei welcher die Sonde mit dem ersten und dem zweiten Ansetzbereich auf der Umfangsfläche des Körpers angesetzt wird, wobei der erste Ansetzbereich eine erste Messposition (E, E') einnimmt, in welcher er bezüglich der Körperumfangsfläche festgehalten wird, während der zweite Ansetzbereich in Kontakt mit der Körperumfangsfläche bezüglich des ersten Ansetzbereichs verschwenkt wird und dabei der Verlauf des ersten und des zweiten Drehwinkels erfasst wird,

und anschließend eine zweite Messung durchgeführt wird, bei welcher die Sonde mit dem ersten und dem zweiten Ansetzbereich auf der Umfangsfläche des Körpers angesetzt wird, wobei der erste Ansetzbereich eine zweite Messposition (Z, Z') einnimmt, die bezüglich der ersten Messposition des ersten Ansetzbereichs in Umfangsrichtung versetzt ist und in welcher er bezüglich der Körperumfangsfläche festgehalten wird, während der zweite Ansetzbereich in Kontakt mit der Körperumfangsfläche bezüglich des ersten Ansetzbereichs verschwenkt wird und dabei der Verlauf des ersten und des zweiten Drehwinkels erfasst wird,


und wobei aus dem Vergleich des bei der ersten Messung gewonnen Verlaufs (MA) des ersten und des zweiten Drehwinkels und des bei der zweiten Messung gewonnen Verlaufs (MB) ersten und des zweiten Drehwinkels die Ausrichtung des Körpers bezüglich der Referenzrichtung ermittelt wird.


2. Verfahren gemäß Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die erste Achse (12) zu der zweiten Achse (14) senkrecht ist.

3. Verfahren gemäß Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass die erste (12) und die zweite Achse (14) so liegen, dass es sich, wenn die Sonde (130, 330) horizontal ausgerichtet ist, bei dem ersten Drehwinkel um den Elevations-Winkel (Pitch-Winkel) und bei dem zweiten Drehwinkel um den Azimut-Winkel (Yaw-Winkel) handelt.
4. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass bei der Auswertung für die erste und die zweite Messung jeweils der erste Drehwinkel als Funktion des zweiten Drehwinkels oder umgekehrt dargestellt wird und die Abweichung der Ausrichtung des Körpers von der Referenzrichtung aus dem Schnittpunkt (X) der Kurve (MA) der ersten Messung mit der entsprechenden Kurve (MB) der zweiten Messung ermittelt wird.
5. Verfahren gemäß Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, dass aus den Messwerten der ersten bzw. der zweiten Messung durch Kurvenanpassung jeweils eine Ausgleichsfunktion ermittelt wird, wobei die Abweichung der Ausrichtung des Körpers von der Referenzrichtung aus dem Schnittpunkt dieser Ausgleichsfunktionen ermittelt wird.
6. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die erste und die zweite Messung über einen Schwenkwinkelbereich des zweiten Ansetzbereichs (140, 322, 422, 540) bezüglich des ersten Ansetzbereichs (120, 320, 420) von mindestens 10 Grad ausgeführt wird.
7. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass bei der zweiten Messung die Messsonde (130, 330) sowohl in der Anfangsstellung als auch in der Endstellung im wesentlichen parallel zu den entsprechenden Positionen bei der ersten Messung ist.
8. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Sonde (130, 330) während der ersten bzw. der zweiten Messung im wesentlichen so ausgerichtet ist, dass die Verbindungslinie zwischen dem ersten und dem zweiten Ansetzbereich im wesentlichen parallel zu der Längsachse (10, 20) des Körpers (110, 210) ausgerichtet ist.

9. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass der zweite Ansetzbereich als Spitze (140) ausgebildet ist, die bei der ersten und der zweiten Messung in Kontakt mit der Körperumfangsfläche manuell über die Körperumfangsfläche geschoben wird.
10. Verfahren gemäß einem der Ansprüche 1 bis 9, dadurch gekennzeichnet, dass der zweite Ansetzbereich als Rad (322) ausgebildet ist, das bezüglich der Sonde (330) drehbar gelagert ist und tangential bezüglich der Schwenkbewegung des zweiten Ansetzbereichs relativ zum ersten Ansetzbereich (320) steht, wobei das Rad bei der ersten und der zweiten Messung auf der Körperumfangsfläche manuell abgerollt wird.
11. Verfahren gemäß einem der Ansprüche 1 bis 9, dadurch gekennzeichnet, dass der zweite Ansetzbereich als Schneide (322, 540) ausgebildet ist, die tangential bezüglich der Schwenkbewegung des zweiten Ansetzbereichs relativ zum ersten Ansetzbereich (120, 320) steht, wobei die Schneide bei der ersten und der zweiten Messung in Kontakt mit der Körperumfangsfläche manuell über die Körperumfangsfläche geschoben wird.
12. Verfahren gemäß Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, dass die Schneide (540) eben oder als Polygonzug ausgebildet ist.
13. Verfahren gemäß Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, dass die Schneide (540, 322) gekrümmt, insbesondere kreisförmig bzw. kreisbogenförmig gekrümmt, ausgebildet ist.
14. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass eine Detektoreinrichtung vorgesehen ist, um zu erfassen, wenn der zweite Ansetzbereich (140, 322, 422, 540) in Kontakt mit der Körperumfangsfläche steht, in welchem Fall Messwerte für den Verlauf des ersten und des zweiten Drehwinkels aufgenommen werden.
15. Verfahren gemäß Anspruch 14, dadurch gekennzeichnet, dass die Detektoreinrichtung die Andrückkraft des zweiten Ansetzbereichs (140, 322, 422, 540) an der Körperumfangsfläche erfasst.


16. Verfahren gemäß Anspruch 14, dadurch gekennzeichnet, dass die Detektoreinrichtung erfasst, ob ein von der Körperumfangsfläche vermittelter elektrischer Kontakt zwischen dem ersten (120, 320, 420) und dem zweiten Ansetzbereich (140, 322, 422, 540) besteht.
17. Verfahren gemäß einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Achse der Schwenkbewegung bei der ersten Messung und die Achse der Schwenkbewegung bei der zweiten Messung im wesentlichen zueinander parallel stehen.

- 
18. Messvorrichtung zum Ermitteln der Ausrichtung eines zylindrischen Körpers (110, 210) bezüglich einer Referenzrichtung (10'), mit einer Lagemesssonde (130, 330), die auf die Referenzrichtung geeicht ist und zur Erfassung eines ersten Drehwinkels der Sonde um eine erste raumfeste Achse (12) und eines zweiten Drehwinkels der Sonde um eine zweite raumfeste Achse (14) ausgebildet ist, sowie einem ersten Ansetzbereich (120, 320, 420) und einem zweiten Ansetzbereich (140, 322, 422, 540) zum Ansetzen der Sonde auf der Umfangsfläche des Körpers, sowie einer Auswerteeinheit,



wobei der erste und der zweite Ansetzbereich so ausgebildet sind, dass der erste Ansetzbereich für eine erste Messung nach den Ansetzen eine erste Messposition (E, E') einnimmt, welche er beibehält, während der zweite Ansetzbereich in Kontakt mit der Körperumfangsfläche bezüglich des ersten Ansetzbereichs verschwenkbar ist, und wobei der erste Ansetzbereich für eine zweite Messung in eine zweite Messposition (Z, Z') bringbar ist, die bezüglich der ersten Messposition des ersten Ansetzbereichs in Umfangsrichtung versetzt ist und welche er beibehält, während der zweite Ansetzbereich in Kontakt mit der Körperumfangsfläche bezüglich des ersten Ansetzbereichs verschwenkbar ist, und

wobei die Auswerteeinheit so ausgebildet ist, dass während der ersten und der zweiten Messung der Verlauf des ersten und des zweiten Drehwinkels erfasst wird und aus dem Vergleich des bei der ersten Messung gewonnen Verlaufs (MA) des ersten und des zweiten Drehwinkels und des bei der zweiten Messung gewonnen Verlaufs (MB) ersten und des zweiten Drehwinkels die Ausrichtung des Körpers bezüglich der Referenzrichtung ermittelt wird.

19. Vorrichtung gemäß Anspruch 18, dadurch gekennzeichnet, dass der erste Ansetzbereich einen an der Körperumfangsfläche lösbar anbringbaren Fuß (120) aufweist, der bezüglich der Sonde (130, 330) um zwei senkrecht zueinander stehende Achsen (30, 32) schwenkbar ist.
20. Vorrichtung gemäß Anspruch 19, dadurch gekennzeichnet, dass die erste Schwenkachse (30) des Fußes (120) senkrecht zu der Körperumfangsfläche steht und die zweite Schwenkachse (32) des Fußes senkrecht zu der Verbindungslinie zwischen dem ersten und dem zweiten Ansetzbereich (140, 540) steht.
-  21. Vorrichtung gemäß Anspruch 20, dadurch gekennzeichnet, dass die Ausrichtung der ersten Schwenkachse (30) des Fußes (120) bezüglich des Fußes ~~fest ist~~ dergestalt variabel ist, dass die erste Schwenkachse unabhängig von der Position des Fußes auf der Körperumfangsfläche im wesentlichen raumfest und zu der zweiten raumfesten Achse parallel ist..
22. Vorrichtung gemäß einem der Ansprüche 19 bis 21, dadurch gekennzeichnet, dass der Fuß als Magnetfuß (120) ausgebildet ist.
23. Vorrichtung gemäß einem der Ansprüche 18 bis 22, dadurch gekennzeichnet, dass die Sonde für jede Drehwinkelachse (12, 14, 16) einen mechanischen oder optischen Kreisel aufweist.





### Zusammenfassung

Die Erfindung betrifft ein Verfahren zum Ermitteln der Ausrichtung eines zylindrischen Körpers (110, 210) bezüglich einer Referenzrichtung ( $10'$ ) mittels einer Messvorrichtung (100, 300, 400, 500), die einen ersten (120, 320, 420) und einen zweiten Ansetzbereich (140, 322, 422, 540) und eine Lagemesssonde (130, 330) aufweist, die auf die Referenzrichtung geeicht ist und zur Erfassung eines ersten Drehwinkels der Sonde um eine erste raumfeste Achse (12) und eines zweiten Drehwinkels der Sonde um eine zweite raumfeste Achse (14) ausgebildet ist, wobei eine erste Messung durchgeführt wird, bei welcher die Sonde mit dem ersten und dem zweiten Ansetzbereich auf der Umfangsfläche des Körpers angesetzt wird, wobei der erste Ansetzbereich eine erste Messposition ( $E, E'$ ) einnimmt, in welcher er bezüglich der Körperumfangsfläche festgehalten wird, während der zweite Ansetzbereich in Kontakt mit der Körperumfangsfläche bezüglich des ersten Ansetzbereichs verschwenkt wird und dabei der Verlauf des ersten und des zweiten Drehwinkels erfasst wird, und anschließend eine zweite Messung durchgeführt wird, bei welcher die Sonde mit dem ersten und dem zweiten Ansetzbereich auf der Umfangsfläche des Körpers angesetzt wird, wobei der erste Ansetzbereich eine zweite Messposition ( $Z, Z'$ ) einnimmt, die bezüglich der ersten Messposition des ersten Ansetzbereichs in Umfangsrichtung versetzt ist und in welcher er bezüglich der Körperumfangsfläche festgehalten wird, während der zweite Ansetzbereich in Kontakt mit der Körperumfangsfläche bezüglich des ersten Ansetzbereichs verschwenkt wird und dabei der Verlauf des ersten und des zweiten Drehwinkels erfasst wird, und wobei aus dem Vergleich des bei der ersten Messung gewonnen Verlaufs (MA) des ersten und des zweiten Drehwinkels und des bei der zweiten Messung gewonnen Verlaufs (MB) ersten und des zweiten Drehwinkels die Ausrichtung des Körpers bezüglich der Referenzrichtung ermittelt wird.

(Fig. 1)

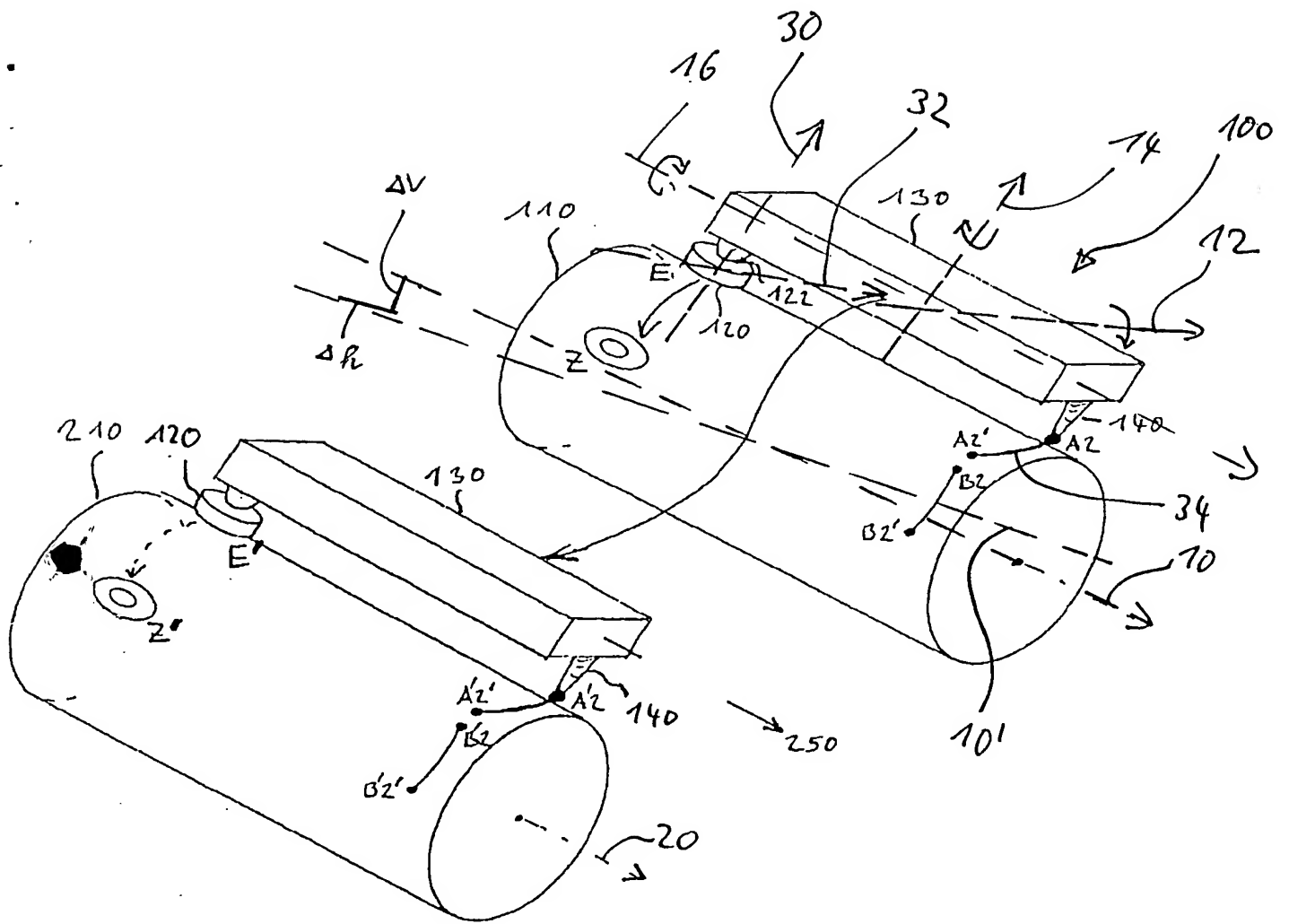


FIG. 1



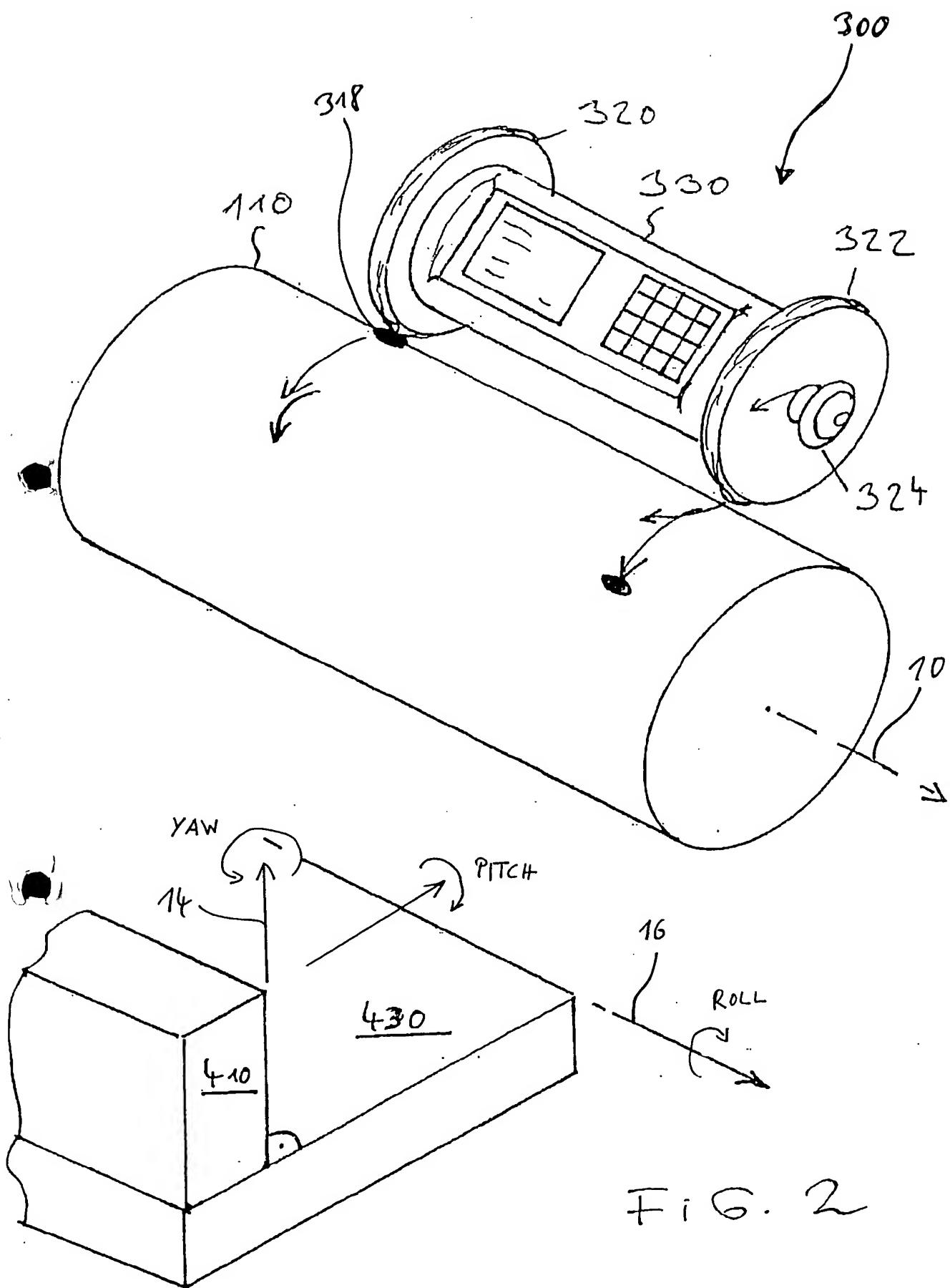


FIG. 2

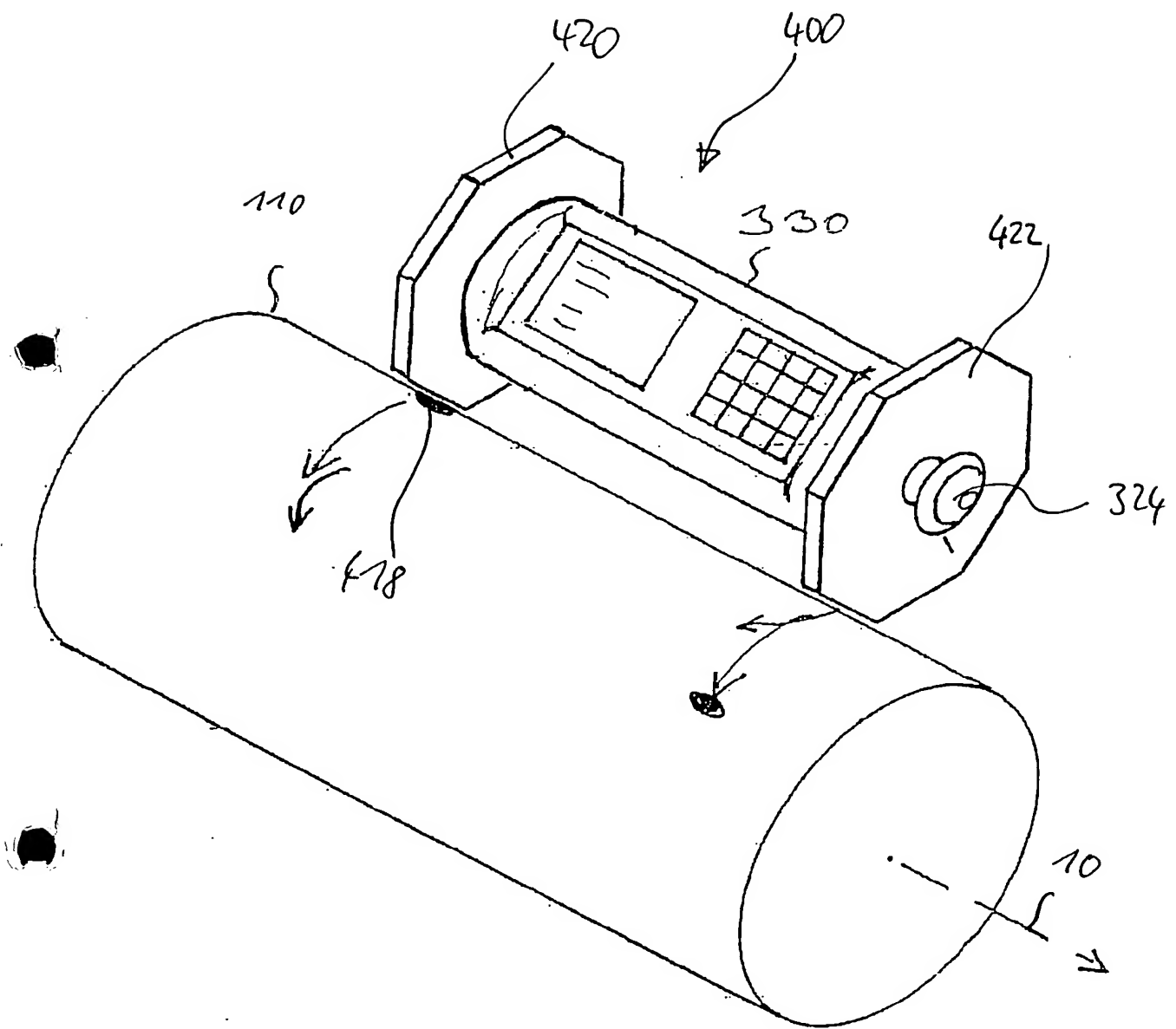


Fig. 3

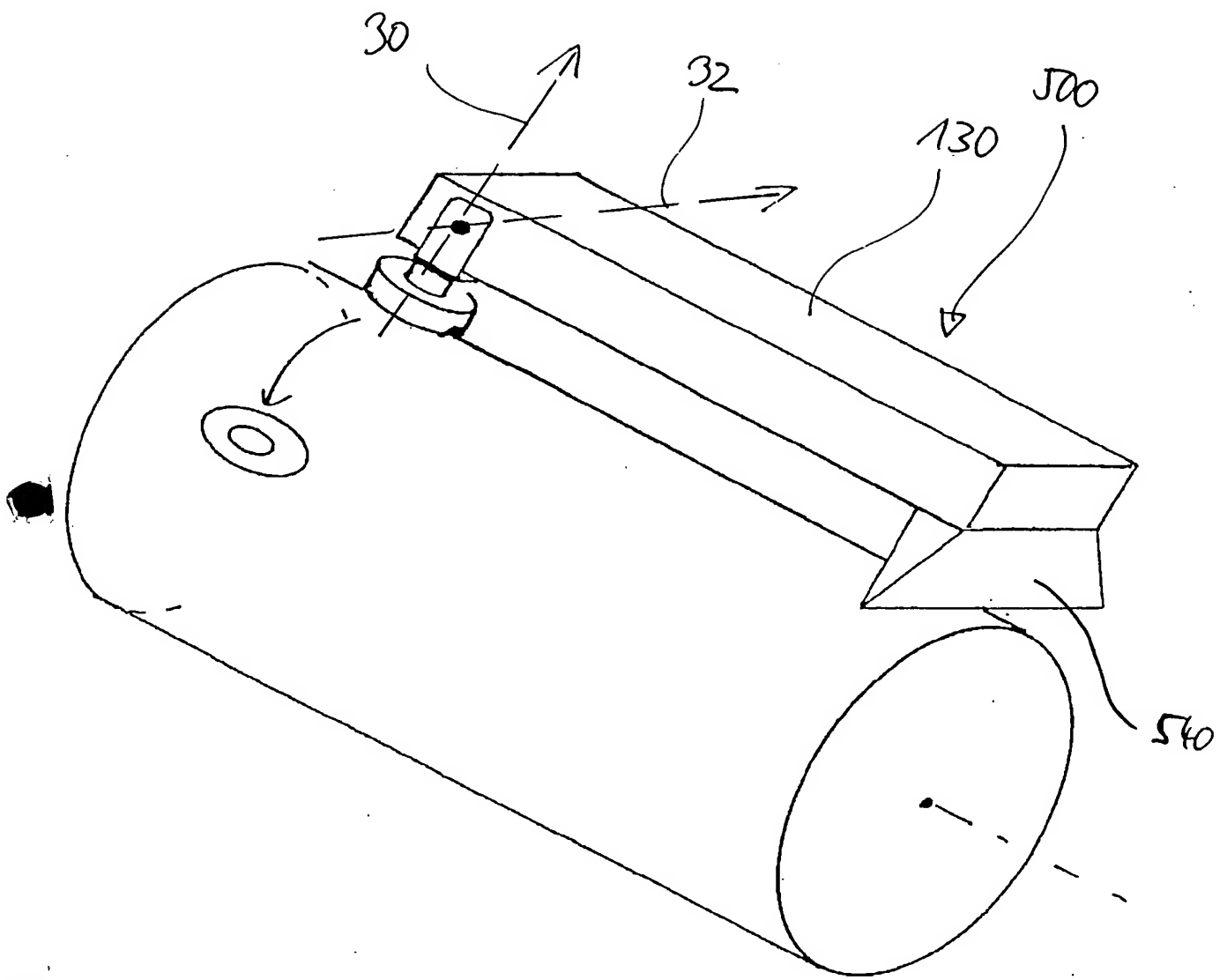


FIG. 4

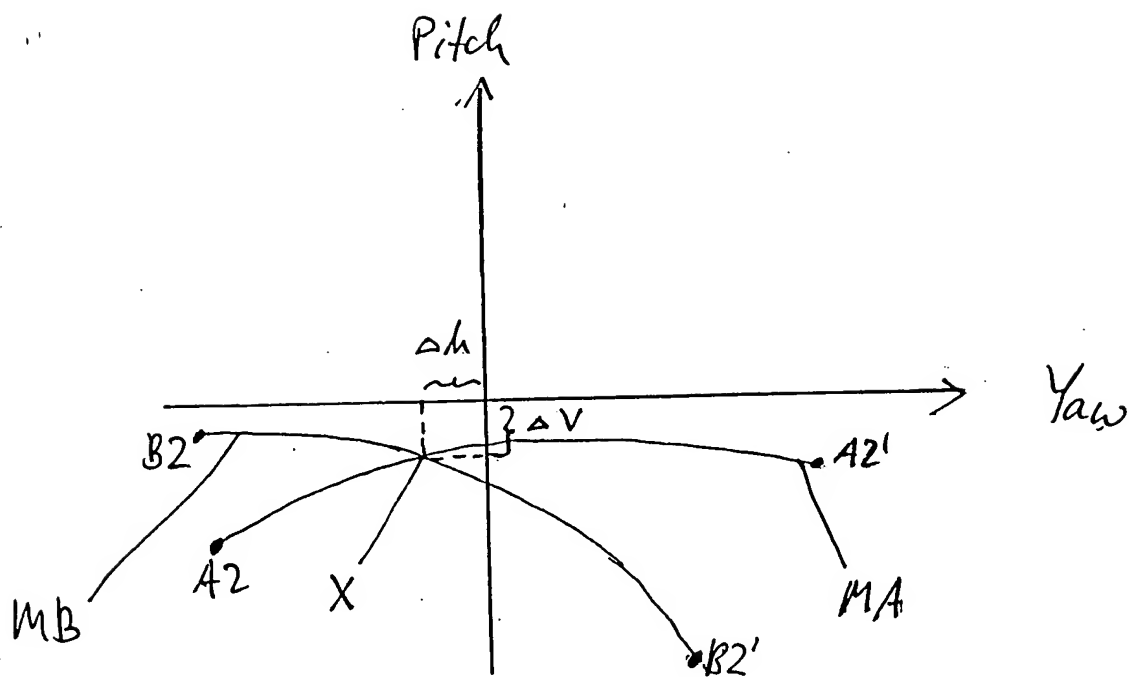


Fig. 5